2/ 5

Japanese Patent Laid-Open No. 61-94984.

POSITION CONTROLLING APPARATUS FOR AN ELEVATOR

A position controlling apparatus for an elevator comprises: a plurality of pulse encoders 15 and 17 for generating pulse signals in accordance with movement of a car 8; a plurality of counters 19 and 20 for counting the pulse signals from the pulse encoders 15 and 17; difference value detecting means 30 for detecting a difference value between count values of the counters 19 and 20; a comparator 31 which outputs a operating signal when the difference value becomes larger than a designated value; and car operation stopping means 32 which stops operation of the car 8 when the operating signal is input.

特開昭 61- 94984 (Z)

た回転板, 13 はこの回転板はをはさんで一方に投

(1) 作群出图公路	10000
日本国特许庁(176)	() 報心報知圖
(2)	4

@ 公 照 特 許 公 報 (4) 图 61 - 94984	識別記号 庁内整理番号 ④公開 昭和61年(1986)5月13日	8110-3F 2831-3F	7623-5H 審査請求 未請求 発明の数 1 (全5頁)
		3/02 3/03 3/15	
	Solnt, Cl.	co	۵
	Jut.	B 99 B	G 05
	ଉ	œ	ଫ 🏻

エレベータの位置制御装置 の発明の名称

展 昭59(1984)10月15日 **创特 順 昭59-215812**

稻沢市菱町 1番地 三菱電機株式会社稲沢製作所内 東京都千代田区丸の内2丁目2番3号 **22** 石井 断陷 阳三聚氰胺株式会社 き人人

弁理士 大岩 増雄 ののの出代

この発明は、このような問題点を解消するため **たなされたもので、かどの位置検出が正常か否か** ヤナエックして,正常でなかつたとき,かごを停 止するよりにして,不剛の事故発生を阻止するこ (問題点を解決するための手段) され、安全性の点で問題があつた。 とを目的とするものである。 里,(2) 代電動機(3) を駆動する駆動装置,(4) 代電動 機のの軸に直接され電動機のの回転数に比例した ゲイジタル節曲をカケントしてかどの位置を検 出するものとして、例えば希望昭53-53379 第8因は上記公報に開示された位職後出装置に **数会ナるものた,因中,にはメアベーメの恵宮秩**

●公康 万選 示れた たっち。

かどが所定距離移動するどとにパルメ信号を発 生する複数のパルスエンコーダ,上記かどの運転

ドアペーグの存棄地容袱員

1. 発明の名称

2 年許請水の亀田

方向に応じて上記パルスエンコーダからのパルス 居号をそれぞれ加蔵算カウントする複数のカウン

いの名匙でサアルドフィーどの行為急盆状飼力。 それカウントして相互の遊儀を求め、この遊値が かごの物也にコレイバクス信息が発するパクスエ ソコーダを複数設け、これらのパルス信号をそれ

> ナーケナーンで、角中がかどの下面向よれてかり、 かど回の移動によつてテープ車の、10名回転させ

歯結され外風(なむのたスリット (14e) が 移成され

るものてある。14仕テーブ車13の回転艦(13n)に

狭備に供するものである。

(将米の枚後)

まかど包に扱り付わられたとく自にこのとなる。 て定点信号(9a)を出力するものてある。120位昇降 路の最下位に設けられたテーブ車はと乗上位に設

けられたナーブ単いとの词れ役数された解論のス

この発型力, やごの物型た弁ひたぎょうぎゃ配 号を発生させ,このディジタル信号をカウントす ることだよした、かごの位遣を被打する位置勧勉

(権権上の利用分割) 3 発出の詳値な説明

出スインケで、かどのが丁寅路氏(B) K 維択したと

によつて上記かどの選帖を附止する選を倒止手録

からなるエンベータの位置監督技術。

とき作動する比較手段,この比較手段の作動信号

かご,(9)八昇幕路嶺(9=)不敬り付けられた原点安

される。(6)代覧参康(3)に慰慰される参上級, (6)代 そら七草, (40)は主衆。(1)はつり合かもり, (8)は

 これらのカウンチのカウント値相互の整備を 求める芸値検出手段,上記芸値が所定値を越えた

パルス信号を発する速度計で、速度制御用に使用

次だ。下降道院指令が発せられると。 転動機印 このようだ、カウンタ四のカウント値はかどの の上昇・下幕に作つて加・痰薬される。また。バ **よいめた、浴米のエアペーメの存譲 総倉株舗**兵 はかど60を下降運転する。下降運転ではパルスエ ソコーダロケのパケス耐电が発出のたらだり下痕 上記のよりだパルスエンコーがが1億しか使用さ **さたてなる。たのパグメメソコードが故事作する** と、かどの位置を正しく彼知士もことがたきなく ケメ信事の64日近落女所暴方が巧つたっちかつ。 カウント値からかい(8)の付債を後当たまる。 (発明が解決しょうとする凹離点) 丼がれたろく。 ものちもひた,かど(8)の谷包府編や表出するもの 光梅を、怕方穴気光指が数けられたパルスエンコ ーダで, スリント (14c) を通る光を検知してパル ス信号を発生し制御装蟹(1)のカウンタ19に伝える まず。 かど(8)を保守温能によりた階所(5)に着床 される。この野、庇成校田メインチ(9)はカムロド カケノチtB 打この店点信も (9a) ドェント沙別値だ 丁概保合して完成信号(94)を割離狭備(1)に近る。 女方、名布方ひろれ近へる。

7. 3. 5°

パケメ命かの略化距降な函線に対応したてらから、 気動機(3) なかど(8)を上昇過転さざる。かど(8)の上 昇六弁コンスナールテーブ40が移動し、回転換14 **各回版なせる。メリント (144) によつてパルスエ** ソコーダ的からパルス信号が発生する。このパル このパルみ信号数によつてかど(8)の位置を検知さ メ信号はカウンチ100の初期値に加減されてらく。 整徴接載にから上昇過能指令が発走られると、

なる。このため、かご共落値であるにもかかわら

が、同しる命庁付兵だと生死した所認ねすること

がある。このように根動作すると,乗者は目的階

へ行くことができないばかりか,乗客自身も正規

に着択したものと提择して、かごから題を外し、

昇幕路へ敷路するとこの極めて危険な状況が彷損

所定値を越えたとき。かどを停止させるよりにし

右端し図かつ別のかなこりだ。かど80が肝原配森 算カケントする複数のカケンタロー四と、これら 値検出手段ODと, この遊儀を所定値と比較する比 数手段など、この比較結果に基づてたかど色の道 集・図打いの発型だいるドフペーメの行動監御 装置の一実施例の全体構成図である。この実施例 移動するごとにパルス信号を発する複数のパルス エンコーダ09,00と, パルス信号をそれぞれ加載 のカケンチ10g,CBのカケント値の単値を吹むる袖

減2回一点5因在第1因尺示丁東緬釣の存出的 まず、終り図式すると、(98)在低低被団メイツ ナミやなの庇兵論も。 (15g) は パケスポンコーダ 矿形绒丝九大圆纸做个,回贴板四七同门模成有角 日からのパルス信号。844外圏代スリント(16a) 示子。因中,维6区と西符号は同一部分を示す。

気を阻止する温低阻止手段のとからは成されてい (名野の栄箱的) たものである。 かどの谷動距離に伴つてパルス信号を発するパル スエンコーダと、 かどの滅骸が向に応じたパルス 信号を加減弾カウントする複数のカウンタと,こ この遊覧が所定値を超えたとき作品する比較手段 と,この比較結果によつてかどの選帳を阻止する この発出内保るエンベーナの位置監督接続は、 れらのカウント値の溢を求める影値検出手段と、 道転因止手段からたるものである。

する。自はバルスエンコーぎで、パルメエンコー ず13七回じ糞段を煮する。(17a) は パルメエンコ

和版り込むインアントポート(以下, 1/eという。), 田力ナるアクトブットボート(以下, O/PとM9。). と、ランダムTクセスメモリ(以下。BANという) と、リードオンリメモリ(以下, ROMという。)W 因かられひたるる。留れすイコン図の投資部果や 減3図だかった、08式20個後編5元との形式のた 成を有する。 50 はカウンタ 63及び四のカウント側 四位 ナイクロコンピューギ (以下, トイコンとい う。)で、中央資質処理部(以下, CPUという。)は で石気を表(3)の単版回路に、0/P級の田七だより て作動を阻止されて質動機のを停止させるもので カンタで、定点信号(94)が入力されると初期値に 数定され、方向信号組が UP 方向のとも代パルス 信号(iSa)を加算カケントし、 DOWN 方向のとき 5。四片回じくカウングで、カウング49と同じ数 る方向信与で、かど回の運転方向を示す。日はカ Kパルメ信号 (15a) を 炭算カウントナるものであ -- 4 的からのパルス信号にある。

化, パルス信号(15g)と(17g)の位相はずれたもの る。このとき、異 5 図(a)の ti 移倒 はカウンタ 49 **砂筒は等しい値になる。この状態は更に後続する** 首号 P3, P12, P13 Kついても同じても となる。すなわち、パルスエンコーダはから偏号 P: が 発生してから い 秒間 遅れてパルスエンコ - メなから信号 Pit が発生し, その後 tg 秒 して パルスエンコーダ妇から信号 ヒュが 発生したとす と回のカウント値は異なつた値となる。また.12

記憶対値は「ロ」又は「1」となる。したがつて、 ところで、マイコンなでは、既1凶の手辰(100) ナる。手根(102)でメモり 41 の内容をメモリ42 **万恵在つたてゆぐひ、粥5図⑤尺歩ナパシた、十** にかってカシック 59 O値を 1/P 04を介して続み取 つて BAM GBのメモリ d1 へ 記憶する。また、手 展(101)では カケンタのの値をメモリ 42 へ 記憶 の内容の数の希対値がとられ、所定値(この実施 **残で付じる」とする。と比較なれる。ひま、圧解**

ある。ぬはかど何の位置を表示したりするかど位

寿 1 図片 BON 89 に 記録された ブログラムの浜 れ図である。

ぞ方、智尓万ひでわばふゆ。

| ツナ回れ作物される。この作者にこつた配点値 中(9=)が発出のれたセシングロ及び四尺的製鋼が まず,かど側を階保門に着床をおて庇点被出る

放定される。

教御装置(1)かり上昇導転指令が発せられると。

リット (164) が パルスエンコーダがを通過するど スリント (148) が パルスエンコーダ目を、またス とKそれぞれパルメ信号 (15m) 及び (17m) が 発せ パルメ信号(15a) 及び(17a) はそれぞれかシン かど回の上昇に弁つて回転板40及び14が回転し, られる。方向信号の仕上昇方向信号であるから、 19及び四て加算カウントされる。

ここで、回転板40を10位がびたパルスエンコーダ 13と18はそれぞれ同じ解放でもつた、かつ、正常 **に動作する状態にあつても、第5図(4)に示すより** 移り,BAM四代もろかケンタロのカウント値をか ど位価値与として出力する。

信号 Ps Kよつて「2」だけ大きくなる。その後。 **や田力したひもの不込した、パグスエンコーダ語** なるが、信号 P.2 によつてカウンチ19の値はカウ BP11の発生から 12 秒間 ロックント値は等しく は信号 Pii を 単後に出力が 停止したとする。 信 女代,第5図(b)に示すより代,パルスエンコー ンチ四の値よりも「1」だけ大きくなる。更に、 r.18 红压能代数作し張けて簡単 B.1. B.2. B.5 ··· 点カウンタ19のの価は遊が増々大きくなる。

図(b)の債号 P3 の 発生した時点で,手順 (102) の 色対値が「2」となつて「NO」と判断される。C のため、手順(103)で運転闘止債号が11/4 路を介 7.七出力され,温能回路を確断する。この満断に このこうな状のに対したマイコンのたれ、 減5 t つた,かど(B)を非保存山たせる。 上記実施例によれば, パルスエンコーグを1億 領用し、 困パルスエンコーずのパクス値与の旅が 用作な作動状態がありなる形成論の高語ならば、

この遊を許容し、所定値を超える場合はかごを非 発命上されるようたしたので、 強信を循环と載り て判断することなたく、安全性を高めることがで

| 辞暦昭61- 94984(4)

よひた 艶盤なれる ことがなく, したがひた, 海隠 で戸を聞くこともたい。このため,安全性を向上

たなるという効果を仕する。

4 政治の記事を記引

なか,上記英稿例では,パルス信号(174) が英 第 たなるとしたが, パクス信号 (17b) が 異常にな ひれ強命も回探わめる。 また、エンコーダは、10位回者の回転板は、04 単向によりた概数される回転扱に保合させるもの た保合するものとしたが, ひずれか - ガをそらせ としても、所期の目的を選することができる。

この発出は、かどの谷間にこのたパケメ信めか 発生するパルスエンコーダを複数数け、これらの パルス信号をそれぞれカウントして、このカゥン ウント結果に遊が生じたとしても債務であり、か ト超果の養績が所定領を超えたときかどの運転を **聞止するよりだしたので、正常な作動状態ではカ** が疑動作したときは、かどは誤りたパルス信号に **どは通転を搭載できると共に, パグスコンター** 【発明の効果】

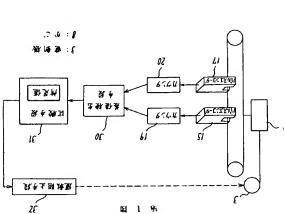
第1. 図れこの発出によるメンパーグの行動制制 被種の一実施例の全体模成図、減 2 図~篇 5 図(p) 在第1四代示力栄養色の存績を示し、親 2 囚行エ アペーグの全体を示す構成図, 減 3 図式一部解道 図、第4図はブログラムの流九図、票5図四及び 第5図では説明用図、第8図内従来のドフペーグ の位置制御装備を示す第2段相当図である。

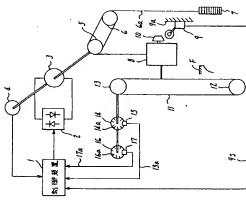
政中,他介やど,ななにびなれバクメメンコー ぎ、19かよび四位カウング。10位表値検出手段。 31位比較手段, 51位通転四止手段である。 そ示す。

代继人 大 岩

Ø

£





15.17: NULL > 3-9" 3. 651 8

-584-

予鎖(102)% [YE8]と判断されて手順(103)に